

App. No.: 21472, 618  
Inventor: Yamaoka, et al.  
Att. No.: 11111111

05010692 US/shi  
08/959285  
115

日本国特許庁  
PATENT OFFICE  
JAPANESE GOVERNMENT

別紙添付の書類に記載されている事項は下記の出願書類に記載されて  
いる事項と同一であることを証明する。

This is to certify that the annexed is a true copy of the following application as filed  
with this Office.

出願年月日  
Date of Application: 1994年 8月 5日

出願番号  
Application Number: 平成 6年特許願第204268号

出願人  
Applicant(s): キヤノン株式会社

CERTIFIED COPY OF  
PRIORITY DOCUMENT

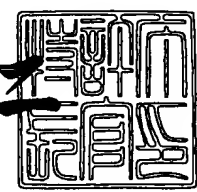
Copy  
100

1995.7.21  
08/959285  
01111111

1995年 7月21日

特許庁長官  
Commissioner,  
Patent Office

清川 祐二



出証番号 出証特平07-3039962

【書類名】 特許願

【整理番号】 2825003

【提出日】 平成 6年 8月 5日

【あて先】 特許庁長官殿

【国際特許分類】 G02B 27/00

【発明の名称】 視線検出系を有した表示装置

【請求項の数】 15

【発明者】

    【住所又は居所】 東京都大田区下丸子3丁目30番2号 キヤノン株式会社  
社内

    【氏名】 山崎 章市

【特許出願人】

    【識別番号】 000001007

    【氏名又は名称】 キヤノン株式会社

    【代表者】 御手洗 肇

【代理人】

    【識別番号】 100086818

    【弁理士】

    【氏名又は名称】 高梨 幸雄

【手数料の表示】

    【納付方法】 予納

    【予納台帳番号】 009623

    【納付金額】 21,000円

【提出物件の目録】

    【物件名】 明細書 1

    【物件名】 図面 1

    【物件名】 要約書 1

    【包括委任状番号】 9004551

【書類名】 明細書

【発明の名称】 視線検出系を有した表示装置

【特許請求の範囲】

【請求項1】 表示手段で表示された可視域の映像情報を反射面を有する光学系を用いて観察者の眼球に途中結像させずに導光して該映像情報の虚像を観察する観察系と、該観察者の眼球に光源手段からの非可視光を入射させ、該眼球からの反射光束を該光学系の一部を介した後に、該光学系とは独立に設けた結像光学系により撮像手段面上に導光し、該撮像手段からの信号を用いて該観察者の眼球の視線を検出する視線検出系とを設け、該視線検出系からの視線情報を利用して該表示手段に表示する映像情報を制御したことを特徴とする視線検出系を有した表示装置。

【請求項2】 前記光学系は前記表示手段で表示した映像情報からの光束を観察者の眼球に導光するプリズム体を有し、該プリズム体は曲率を有した全反射作用をする反射面を有していることを特徴とする請求項1の視線検出系を有した表示装置。

【請求項3】 前記プリズム体は前記表示手段で表示した映像情報からの光束を入射面より入射させ、該入射面からの光束を曲率を有した前面で全反射させ、該前面からの光束を曲率を有した凹面で反射させた後、該前面の一部より通過させて観察者の眼球に導光していることを特徴とする請求項2の視線検出系を有した表示装置。

【請求項4】 前記プリズム体の前面又は／及び凹面はアジムス角により屈折力が異なっていることを特徴とする請求項3の視線検出系を有した表示装置。

【請求項5】 観察者の眼球からの反射光束を前記プリズム体の少なくとも一部とダイクロイックミラー面を介した後に前記視線検出系の結像光学系に導光していることを特徴とする請求項2の視線検出系を有した表示装置。

【請求項6】 観察者の眼球からの反射光束をダイクロイックミラー面を介した後に前記視線検出系の結像光学系に導光していることを特徴とする請求項2の視線検出系を有した表示装置。

【請求項7】 前記結像光学系の前記観察者の眼球から前記撮像素子への結

像倍率を $\beta$ としたとき、

$$0.02 < |\beta| < 0.18$$

なる条件を満足することを特徴とする請求項1の視線検出系を有した表示装置。

【請求項8】 前記プリズム体の前面の面頂点における母線断面の接線と眼球の光軸と垂直で該前面の面頂点を通る線とのなす角度を $\alpha$ としたとき、

$$|\alpha| \leq 20^\circ$$

なる条件を満足することを特徴とする請求項3の視線検出系を有した表示装置。

【請求項9】 表示手段で表示された可視域の映像情報を反射面を有する光学系を用いて観察者の眼球に途中結像させずに導光して該映像情報の虚像を観察する観察系と、該観察者の眼球に光源手段からの非可視光を入射させ、該眼球からの反射光束を該光学系の一部を介した後に、該光学系とは独立に設けた結像光学系により撮像手段面上に導光し、該撮像手段からの信号を用いて該観察者の眼球の視線を検出する視線検出系と該表示手段に映像情報を送出する映像情報供給手段とを有し、該映像情報供給手段は該視線検出系からの視線情報に基づいて該表示手段に表示する映像情報を制御していることを特徴とする視線検出系を有した表示装置。

【請求項10】 表示手段で表示された可視域の映像情報を曲率を有した全反射作用とする反射面を有する光学系を用いて観察者の眼球に導光して該映像情報の像を観察する観察系と、該観察者の眼球に光源手段からの非可視光を入射させ、該眼球から反射光束を該光学系の一部を介した後に、撮像手段面上に導光し、該撮像手段からの信号を用いて該観察者の眼球の視線を検出する視線検出系とを設け、該視線検出系からの視線情報を利用して該表示手段に表示する映像情報を制御したことを特徴とする視線検出系を有した表示装置。

【請求項11】 表示手段で表示された可視域の映像情報をアジムス角により屈折力が異なっている面を有する光学系を用いて観察者の眼球に導光して該映像情報の像を観察する観察系と、該観察者の眼球に光源手段から非可視光を入射させ、該眼球からの反射光束を該光学系の一部を介した後に撮像手段面上に導光し、該撮像手段からの信号を用いて該観察者の眼球の視線を検出する視線検出系とを設け、該視線検出系からの視線情報を利用して該表示手段に表示する映像情

報を制御したことを特徴とする視線検出系を有した表示装置。

【請求項12】 前記視線検出系は、前記光学系とは独立に設けた結像光学系を所有することを特徴とする請求項1又は11の視線検出系を有した表示装置。

【請求項13】 前記アジムス角により屈折力が異なる面は反射面であることを特徴とする請求項11の視線検出系を有した表示装置。

【請求項14】 表示手段で表示された可視域の映像情報を反射面を有する光学系を用いて観察者の眼球に導光して該映像情報の像を観察する観察系と、該観察者の眼球に光源手段から非可視光を入射させ、該眼球からの反射光束を該光学系の一部を介した後に、該光学系とは独立に設けた結像光学系により撮像手段面上に導光し、該撮像手段からの信号を用いて該観察者の眼球の視線を検出する視線検出系とを設け、該視線検出系からの視線情報を利用して該表示手段に表示する映像情報を制御し、該結像光学系の該観察者の眼球から該撮像素子への結像倍率を $\beta$ としたとき

$$0.02 < |\beta| < 0.18$$

となる条件を満足することを特徴とする視線検出系を有した表示装置。

【請求項15】 請求項1, 9, 10, 11又は14記載の視線検出系を有した表示装置を用いたことを特徴とするヘッドアップディスプレイ装置。

【発明の詳細な説明】

【0001】

【産業上の利用分野】

本発明は視線検出系を有した表示装置に関し、特に情報視認者（観察者）の頭部に装着して表示手段で表示した映像情報（表示情報）を情報視認者の眼球に導光して該映像情報を観察するようにした、所謂ヘッドマウントディスプレイと称されるメガネ型、ゴーグル型、ヘルメット型の表示装置において、該表示手段で映像情報を表示して観察する際に、該映像情報を観察者の眼球の動き、即ち視線を検知する視線検出系からの信号を利用して種々と制御するようにしたものである。

【0002】

## 【従来の技術】

従来より情報視認者（観察者）の頭部に装着して表示手段に表示した映像情報を観察者の眼球に導光して観察するようにしたヘッドマウントディスプレイと称される表示装置が種々提案されている。そしてこのような表示装置に視線検出系、即ち観察者が観察している注視点方向の軸、所謂視線（視軸）を観察者の眼球面上を照明したときに得られる眼球の反射像を利用して検出するようにした視線検出系を設け、該視線検出系で得られる視線情報を利用して表示装置に表示された映像情報を制御するようにした装置が、例えば特開平3-101709号公報で提案されている。

## 【0003】

同公報ではCRT等の表示手段で表示された映像情報を結像系で1次結像面に結像させ、該1次結像面に結像させた映像情報を接眼系を介して観察するようにした光学系を用いている。一方、赤外光を発する光源を設け、該光源からの赤外光を該光学系の一部を利用して観察者の眼球に入射させている。そして眼球からの反射光束を該光学系の一部と赤外光を透過し、可視光を反射するダイクロイックミラーを介して撮像素子面上に導光し、該撮像素子からの出力信号を用いて眼球の視線（動き）を検知している。

## 【0004】

## 【発明が解決しようとする課題】

一般にヘッドマウントディスプレイとしての表示装置は、情報視認者の頭部へ装着して個人的に用いるので装置全体が小型軽量であることが望ましい。

## 【0005】

前述の特開平3-101709号公報で提案されている装置においては、表示手段で表示された映像情報を一度結像させる1次結像方式の光学系を用いている。このため視線検出系には専用の結像系が不要となるが、光学系全体が複雑化し、観察者の頭部に装着する装置としては大型化する傾向があった。

## 【0006】

本発明はヘッドマウントディスプレイ等の表示装置における表示手段で表示された映像情報を観察する観察系とその一部に設ける観察者の視線を検出する視線

検出系の構成を適切に設定することにより、装置全体の小型化を図りつつ、視線情報に基づいて観察系の表示手段で表示する映像情報の観察状態を種々と制御することができる視線検出系を有した表示装置の提供を目的とする。

【0007】

【課題を解決するための手段】

本発明の視線検出系を有した表示装置は、

(1-1) 表示手段で表示された可視域の映像情報を反射面を有する光学系を用いて観察者の眼球に途中結像させずに導光して該映像情報の虚像を観察する観察系と、該観察者の眼球に光源手段からの非可視光を入射させ、該眼球からの反射光束を該光学系の一部を介した後に、該光学系とは独立に設けた結像光学系により撮像手段面上に導光し、該撮像手段からの信号を用いて該観察者の眼球の視線を検出する視線検出系とを設け、該視線検出系からの視線情報を利用して該表示手段に表示する映像情報を制御したことを特徴としている。

【0008】

特に、(1-1-1) 前記光学系は前記表示手段で表示した映像情報からの光束を観察者の眼球に導光するプリズム体を有し、該プリズム体は曲率を有した全反射作用をする反射面を有していること。

【0009】

(1-1-2) 前記プリズム体は前記表示手段で表示した映像情報からの光束を入射面より入射させ、該入射面からの光束を曲率を有した前面で全反射させ、該前面からの光束を曲率を有した凹面で反射させた後、該前面の一部より通過させて観察者の眼球に導光していること。

【0010】

(1-1-3) 前記プリズム体の前面又は／及び凹面はアジムス角により屈折力が異なっていること。

【0011】

(1-1-4) 観察者の眼球からの反射光束を前記プリズム体の少なくとも一部とダイクロイックミラー面を介した後に前記視線検出系の結像光学系に導光していること。

【0012】

(1-1-5) 観察者の眼球からの反射光束をダイクロイックミラー面を介した後に前記視線検出系の結像光学系に導光していること。

【0013】

(1-2) 表示手段で表示された可視域の映像情報を反射面を有する光学系を用いて観察者の眼球に途中結像させずに導光して該映像情報の虚像を観察する観察系と、該観察者の眼球に光源手段からの非可視光を入射させ、該眼球からの反射光束を該光学系の一部を介した後に、該光学系とは独立に設けた結像光学系により撮像手段面上に導光し、該撮像手段からの信号を用いて該観察者の眼球の視線を検出する視線検出系と該表示手段に映像情報を送出する映像情報供給手段とを有し、該映像情報供給手段は該視線検出系からの視線情報に基づいて該表示手段に表示する映像情報を制御していることを特徴としている。

【0014】

(1-3) 表示手段で表示された可視域の映像情報を曲率を有した全反射作用とする反射面を有する光学系を用いて観察者の眼球に導光して該映像情報の像を観察する観察系と、該観察者の眼球に光源手段からの非可視光を入射させ、該眼球から反射光束を該光学系の一部を介した後に、撮像手段面上に導光し、該撮像手段からの信号を用いて該観察者の眼球の視線を検出する視線検出系とを設け、該視線検出系からの視線情報を利用して該表示手段に表示する映像情報を制御したことを特徴としている。

【0015】

(1-4) 表示手段で表示された可視域の映像情報をアジムス角により屈折力が異なっている面を有する光学系を用いて観察者の眼球に導光して該映像情報の像を観察する観察系と、該観察者の眼球に光源手段から非可視光を入射させ、該眼球からの反射光束を該光学系の一部を介した後に撮像手段面上に導光し、該撮像手段からの信号を用いて該観察者の眼球の視線を検出する視線検出系とを設け、該視線検出系からの視線情報を利用して該表示手段に表示する映像情報を制御したことを特徴としている。

【0016】



特に、前記視線検出系は、前記光学系とは独立に設けた結像光学系を所有することや、前記アジムス角により屈折力が異なる面は反射面であることを特徴としている。

## 【0017】

(1-5) 表示手段で表示された可視域の映像情報を反射面を有する光学系を用いて観察者の眼球に導光して該映像情報の像を観察する観察系と、該観察者の眼球に光源手段から非可視光を入射させ、該眼球からの反射光束を該光学系の一部を介した後に、該光学系とは独立に設けた結像光学系により撮像手段面上に導光し、該撮像手段からの信号を用いて該観察者の眼球の視線を検出する視線検出系とを設け、該視線検出系からの視線情報を利用して該表示手段に表示する映像情報を制御し、該結像光学系の該観察者の眼球から該撮像素子への結像倍率を $\beta$ としたとき

$$0.02 < |\beta| < 0.18$$

となる条件を満足することを特徴としている。

## 【0018】

## 【実施例】

図1、図2は本発明の実施例1に係る観察系と視線検出系の光路を示す要部断面図である。図3は図2の要部平面図である。図4、図5は本発明を観察者の頭部に装着したときの概略図である。

## 【0019】

図中、101は観察者、4は表示手段であり液晶表示素子等から成り可視域の映像情報を表示している。表示手段4はCD-ROM105やビデオカメラ106等の映像情報供給手段からの信号に基づいて映像情報を表示している。10は透明の平行平板より成る光学部材であり、その内部にはビームスプリッターとしての可視域通過で赤外域反射のダイクロイックミラー面7が設けられている。尚、ダイクロイックミラー面7の代わりに単なるハーフミラー面を用いても良い。

## 【0020】

3はプリズム体であり、トーリック非球面より成る一部に全反射を利用した前

面1、透明又は非透明の平面又は曲率を有した面より成る後面6、プリズム体3中に設けた半透過又は鏡面反射のトーリック非球面より成る凹面2、そして入射面5を有している。104は光軸（中心軸）であり、これは後述する眼球103の光軸と一致している。表示手段4から眼球103に至る光路中の各要素で、表示手段4で表示した映像情報の虚像を観察する観察系を構成している。102は光源手段であり、観察者101の眼球103の視線を検出する為に眼球103に赤外光（非可視光、波長880nm付近）を投光している。

#### 【0021】

8は結像光学系（結像レンズ）であり、図2に示すように光源手段102からの赤外光を観察者101の眼球103に照射したとき、該眼球103の角膜からの反射光による角膜反射像と瞳孔等の結像位置等をプリズム体3と光学部材10のダイクロイックミラー面7を介してCCD等の撮像素子9面上に結像している。結像レンズ8は表示手段4の映像情報の虚像を観察する観察系とは独立に設けている。光源手段102からの眼球103を介して撮像素子9に至る光路中の各要素で観察者101の眼球103の視線を検出する視線検出系を構成している。本実施例では以上のように、観察系と視線検出系の各要素を設定することにより、2つの系を用いたときの光学系全体の小型化を容易にしている。

#### 【0022】

次に図1を用いて表示手段4に表示した映像情報の虚像を観察する観察系について説明する。本実施例では表示手段4で表示された映像情報に基づく光束（可視光束）を光学部材10のダイクロイックミラー面7を通過させプリズム体3にその入射面5より導入している。そしてプリズム体3の前面1で全反射させた後に凹面2で反射集光して前面1を通過させて観察者101の眼球103に導光している。このとき前面1、凹面2の曲率を適切に設定することにより、表示手段4に表示した映像情報を途中結像させることなく、即ち1次結像面を設けずに該映像情報の虚像を観察者101の前方に表示している。

#### 【0023】

このように本実施例では観察系を虚像タイプより構成し、これにより観察者101は該映像情報の虚像を観察するようにしている。尚、本実施例において凹面

2を半透過面、後面6を透過面とし、後面6の曲率を適切に設定することにより、外景の画像情報と表示手段4の映像情報の虚像とを空間的に重畳して双方を同一視野で同一視度として観察するようにしても良い。

## 【0024】

本実施例の観察系では、図4や図5に示すように観察者101が有しているCD-ROM105やビデオカメラ106等の映像情報供給手段からの映像情報を表示手段4に表示する際に、視線検出系で得られた観察者の眼球の視線情報を利用して、例えばオートフォーカス（ビデオカメラの焦点合わせ）、電子ズーム（視線方向の情報を電氣的に拡大）、ズーム駆動（視線で抽出した画面寸法となるようにビデオカメラの焦点距離 $f$ を演算し、その焦点距離に合わせ）、そしてメニュー視線選択（測光、ストロボ、パノラマ等）等の制御をしている。

## 【0025】

次に図2を用いて観察者101の眼球103の視線を検出する視線検出系について説明する。光源手段102からの赤外光で観察者101の眼球103を照明する。眼球103の角膜で反射した赤外光をプリズム体3の前面1を通過させ、凹面2で反射させて前面1で全反射させた後に、入射面5より射出して光学部材10に導光している。そして光学部材10のダイクロイックミラー面7で反射させ、次いで光学部材10の面10aで全反射させた後に結像レンズ8により撮像素子9に入射させている。

## 【0026】

ここで結像レンズ8は観察系を虚像タイプとした為に結像作用がない為に用いている。これにより撮像素子9面上に眼球103の角膜反射像や瞳孔等の眼球103に関する像を形成している。そして該撮像素子9からの信号を用いて眼球103の視線を検出している。

## 【0027】

本実施例における眼球の視線の検出方法としては、例えば本出願人が先に提案した特開平1-274736号公報や特開平3-11492号公報等で開示した方法を用いている。

## 【0028】

図6(A), (B)は本実施例で用いているプリズム体3の要部断面図である。図6(A), (B)ではプリズム体3を観察系として用いた場合を示すが、視線検出系として用いる場合は光路が逆となるだけであり、光学作用は同じである。表示手段4の表示面から垂直に発した光束4aはプリズム体3の入射面5を介してトーリック非球面より成る前面1に入射角度43度以上で前面1で全反射するように入射させている。前面1で全反射した光束4aをトーリック非球面より成る凹面2に入射角度43度以下で反射させ前面1より射出させている。

#### 【0029】

前面1は曲率を有しており、一部で全反射作用を行い、他の一部で透過作用をするようにしている。これにより2つの曲面を持つのと等価とし、凹面2と合わせて全体として3つの曲率を有した反射光学系を構成している。これにより光学系全体の焦点距離を短くし（後述する数値実施例では20～25mm）、光学系全体の小型化を図っている。

#### 【0030】

本実施例では観察系と視線検出系にアジマス角度により屈折力が異なる、即ちアジマス角度により曲率が異なるトーリック面又はトーリック非球面又はアナモフィック非球面を前面1と凹面2そして入射面5に適用している。これにより凹面2への入射光線と反射光線のなす角度を大きくして光学系全体の小型化を図ったときに発生してくる偏心収差を良好に補正している。

#### 【0031】

前面1と後面6の曲率は光が双方の面を通過するとき、屈折力が小さいメニスカス状のレンズ形状となるようにしている。これにより後面6を介して外の風景等の画像情報を観察するときに画像情報が良好に観察されるようにしている。

#### 【0032】

子線断面内において前面1が負の屈折力を有するようにして凹面2の正の屈折力で発生する諸収差を補正している。ここで子線とは、設計値の眼球中心に光が導かれる表示手段の画像中心からの光路を含む面と垂直な面である（図6の紙面と垂直方向）。

#### 【0033】

尚、本実施例においては前面1の母線断面も負の屈折力を有するようにしても良く、これによれば子線断面を負の屈折力としたのと同様の効果が得られる。ここで母線断面とは、設計値の眼球中心に光が導かれる表示手段の画像中心からの光路を含む面である（図6の紙面内）。

#### 【0034】

図6（B）に示すように、前面1の面頂点における母線断面での接戦Lと眼球の光軸104と垂直で前面1の面頂点を通る線mとのなす角度（チルド角度）を $\alpha$ としたとき、

$$|\alpha| \leq 20^\circ \quad \dots\dots (1)$$

となるようにしている。条件式（1）の如く、角度 $\alpha$ を20度より小さくして、これにより表示手段4の映像情報の虚像と外の風景等の画像情報を空間的に重畳させて双方を観察するときの歪みを少なくし、かつ光軸方向のプリズムの厚さを薄くしている。

#### 【0035】

次に本実施例の表示手段4から眼球103に至る光路中に設けた各要素（入射面5、前面1、凹面2）を有する観察系及び視線検出系の前述以外の特徴について説明する。

#### 【0036】

（2-1）本実施例において結像レンズ8の眼球103から撮像素子9への結像倍率 $\beta$ は、

$$0.02 < |\beta| < 0.18 \quad \dots\dots (2)$$

としている。ここで条件式（2）の上限値を越えると眼球像の倍率が大きくなりすぎ撮像素子の有効径が増大してくるので良くない。また条件式（2）の下限値を越えると視線検出系の焦点距離をより短くしなければならず、この結果、諸収差の発生が多くなってきて良好なる眼球像が得られなくなってくる。

#### 【0037】

（2-2）観察系における母線断面と子線断面の全系の焦点距離を各々 $f_y$ 、 $f_x$ としたとき、

$$0.9 < |f_y / f_x| < 1.1 \quad \dots\dots (3)$$

なる条件を満足するようにしている。これにより、どのアジマス角度においても全系の焦点距離が略一定となるようにして、表示手段で表示された映像情報の母線方向と子線方向のアスペクト比の補正を不要としている。

## 【0038】

(2-3) 凹面2の母線断面と子線断面の近軸曲率半径を各々 $R_y$ 、 $R_x$ としたとき、

$$|R_x| < |R_y| \quad \dots\dots (4)$$

となる条件を満足するようにしている。観察系を小型にするには母線断面で凹面の光軸を眼球の光軸から時計方向に大きくチルトさせる必要がある。そうすると偏心収差が多く発生してくる。これに対して子線断面は偏心させるところが少ないので偏心収差の発生が少ない。そこで本実施例では条件式(4)で示すように、母線断面の曲率半径 $R_y$ を子線断面の曲率半径 $R_x$ より大きくして、即ち母線方向の屈折力を子線方向の屈折力に比べて弱くして母線断面での偏心収差を小さくしている。

## 【0039】

特に本実施例において条件式(4)を

$$|R_x/R_y| < 0.85 \quad \dots\dots (5)$$

の如く設定するのが偏心収差の補正上好ましい。

## 【0040】

(2-4) プリズム体3の入射面5をトーリック面又はアナモフィック面としたときは、母線断面と子線断面の近軸曲率半径を各々 $R_{y5}$ 、 $R_{x5}$ としたとき、

$$|R_{y5}| < |R_{x5}| \quad \dots\dots (6)$$

としている。入射面5の母線断面は比較的偏心収差の発生が少ない。そこで凹面2と前面1の母線断面の屈折力をあまり強くすることができない代わりに、入射面5の母線断面の屈折力を強くして、これにより観察系全体としてどのアジマス角度でも焦点距離が略一定となるようにしている。

## 【0041】

(2-5) 子線断面内において、光束が前面1で全反射するときのその領域で

の屈折力が負、凹面2の屈折力が正、前面1で透過するときのその領域での屈折力が負となるようにして良好なる光学性能を得ている。また入射面5に屈折力を付与するときは母線断面を正とするのが良く、これによれば全体としての母線断面での正の屈折力の不足を補うことができる。

【0042】

(2-6) 母線断面内において、光束が前面1で全反射するときのその領域での屈折力が負、凹面2の屈折力が正となるようにして良好なる光学性能を得ている。また入射面5に屈折力を付与するときは子線断面内において正の屈折力とするのが良く、これによれば子線断面内での収差を少なくすることができる。

【0043】

(2-7) 子線断面内において、前面1の光束が全反射するときのその領域と凹面2の曲率半径を各々  $R_{x1}$ ,  $R_{x2}$ 、全系の焦点距離を  $f_x$  としたとき、

$$0.1 < |2f_x / R_{x1}| < 2.0 \quad \dots\dots (7)$$

$$0.5 < |2f_x / R_{x2}| < 2.5 \quad \dots\dots (8)$$

としている。条件式(7), (8)の上限値は曲率半径  $R_{x1}$ ,  $R_{x2}$  の屈折力が強くなる方向、逆に下限値は屈折力が弱くなる方向である。条件式(7)の上限値を越えると歪曲収差の補正が難しくなってくる。また下限値を越えると全反射条件を満足するのが難しくなってくる。条件式(8)の上限値を越えると非点収差の補正が難しくなってくる。また下限値を越えると光学系全体が大型化、特に光軸と平行な方向での厚さが厚くなってくるので良くない。

【0044】

(2-8) 母線断面内において、前面1の光束が全反射する領域と凹面2の曲率半径を各々  $R_{y1}$ ,  $R_{y2}$ 、全系の焦点距離を  $f_y$  としたとき

$$0 < |2f_y / R_{y1}| < 1.0 \quad \dots\dots (9)$$

$$0.2 < |2f_y / R_{y2}| < 2.5 \quad \dots\dots (10)$$

としている。条件式(9), (10)の上限値は曲率半径  $R_{y1}$ ,  $R_{y2}$  の屈折力が強くなる方向、逆に下限値は屈折力が弱くなる方向である。条件式(9)の上限値を越えると偏心歪曲収差の補正が難しくなり、また下限値を越えると全反射条件を満足するのが難しくなってくる。条件式(10)の上限値を越えると偏

心非点収差の発生が多くなり、また下限値を越えるとレンズ全長が長くなり光学系全体が大型化してくるので良くない。

【0045】

(2-9)

凹面2は眼球の光軸104より母線断面(Y方向)で表示手段4側へ平行偏心している。これにより母線断面内での偏心歪曲収差を小さく抑えている。このときの平行偏心のシフト量(図6(B)に示すように光軸104から凹面2の面頂点までの距離)をEとしたとき、

$$25 \leq E \quad \dots\dots (11)$$

となるようにして偏心歪曲収差を良好に補正している。

【0046】

(2-10) (1)式におけるチルト角度 $\alpha$ を、

$$-15^\circ \leq \alpha \leq 5^\circ \quad \dots\dots (12)$$

としている。これにより光学系全体を効果的に小型にしている。条件式(12)の下限値を越えると映像情報の歪みが大きくなり、また上限値を越えるとプリズム体3の光軸104方向の厚みが増加してくるので良くない。

【0047】

図7～図10は本発明の実施例2～5のプリズム体3近傍の視線検出系の一部を変更したときの要部概略図である。

【0048】

図7の実施例2では実施例1に比べて、光学部材10を観察者の眼球103とプリズム体3との間に設けて、それに伴い結像レンズ8と撮像素子9とを設けている点が異なっており、その他の構成は同じである。本実施例では視線検出系に偏心面がないので視線を高精度に検出することができるという特長がある。

【0049】

図8の実施例3では実施例1に比べて、プリズム体3の内部にダイクロイック面7を傾けて設け、それに伴い結像レンズ8と撮像素子9を設けている点が異なっており、その他の構成は同じである。本実施例では部品点数を少なくして、光学系全体により小型化を図っている。



【0050】

図9の実施例4では実施例1に比べて、光学部材10をプリズム体3よりも眼球103に対して遠方に配置している。そして凹面2を可視光反射で赤外光透過のダイクロイック膜を施している。また光学部材10に半透過、または100%反射またはダイクロイック膜を施した反射面11を傾けて設け、それに伴い結像レンズ8と撮像素子9を設けている点が異なっており、その他の構成は同じである。本実施例の部材を観察者の頭部に装着したときの概略図を図11に示す。

【0051】

図10の実施例5では実施例1に比べて、平行平板より成る光学部材10を用いずにプリズム体3の入射面5に可視光透過で赤外光反射のダイクロイックミラー7を設け、それに伴い結像レンズ8と撮像素子9を設けている点が異なっており、その他の構成は同じである。本実施例の部材を観察者の頭部に装着したときの概略図は図12に示す。

【0052】

尚、以上の各実施例の視線検出系を有した表示装置は、所謂ヘッドアップディスプレイ装置にそのまま適用することができる。

【0053】

次に本実施例の数値実施例を示す。数値実施例においては、図1～図3を参照して各要素を次のようにして示している。

- (1) 眼球103を座標系の原点(0, 0)
- (2) 眼球103から光線を追跡し、視線検出系において、

- |       |            |
|-------|------------|
| i = 1 | 眼球         |
| i = 2 | 前面1 (透過面)  |
| i = 3 | 凹面2        |
| i = 4 | 前面1 (全反射面) |
| i = 5 | 入射面5       |
| i = 6 | 光学部材10の入射面 |
| i = 7 | ダイクロイック面   |
| i = 8 |            |

i = 9 光学部材 10 の射出面

i = 10 結像レンズの入射面

i = 11 結像レンズの射出面

i = 12 撮像素子

観察系において、

i = 8 映像情報の入射面

i = 9 映像情報の表示面

(3) TAL はトーリック非球面

AAL はアナモフィック非球面を表わしている。

【0054】

TAL の定義は母線断面 (Y, Z 断面) が下記非球面式

【0055】

【数1】

$$Z = \frac{y^2/ryi}{1 + \sqrt{1 - (1+ki)(y/ryi)^2}} + Aiy^4 + Biy^6 + Ciy^8 + Diy^{10}$$

(i は面番号)

で、子線断面 (X, Z 断面) は球面である。

【0056】

また AAL の定義式は

【0057】

【数2】

$$Z = \frac{y^2/riy + x^2/rix}{1 + \sqrt{1 - \{(1+kyi)(y/ryi)^2 + (1+kxi)(x/rxix)^2\}}}$$

$$+ ARi\{(1+APi)y^2 + (1-APi)x^2\}^2 + BRi\{(1+BPi)y^2 + (1-BPi)x^2\}^3$$

$$+ CRi\{(1+CPi)y^2 + (1-CPi)x^2\}^4 + DRi\{(1+DPi)y^2 + (1-DPi)x^2\}^5$$

(i は面番号)

である。

【0058】

また本発明に使用しているALは非球面（回転対称）であり、ALの定義式は

【0059】

【数3】

$$Z = \frac{y^2/ryi}{1 + \sqrt{1 - (1+ki)(y/ryi)^2}} + Aiy^4 + Biy^6 + Ciy^8 + Diy^{10}$$

(iは面番号)

である。面頂点座標Y, Zは眼球の面頂点を(0, 0)としたときの絶対座標。母線断面チルト角度は眼球の光軸に対する各面の光軸のチルト角度（時計と反対方向を正）。反射面（全反射含）はMを付している。nd, vdをd線の屈折率とアッペ数である。

（数値実施例1）

＜視線検出系＞

【0060】

【外1】

	ryi	rx				
	[母線曲率半径]	[子線曲率半径]				
			[面頂点座標Y, Z]	[母線断面傾角度]		
i= 1	∞		(0, 0)	0 °	眼球	
i= 2	-514.575	-52.805	(0, 21.15)	0	TAL	nd=1.49171 ν d=57.4
i= 3	-63.546	-42.575	(26.30, 35.96)	-3.33	TAL-M	
i= 4	-514.575	-52.805	(0, 21.15)	0	TAL-M	
i= 5	∞		(20.72, 28.06)	65.37		nd=1.51633 ν d=64.1
i= 6	∞		(21.18, 28.27)	65.37		
i= 7	∞		(23.41, 28.20)	30.37	M	
i= 8	∞		(21.18, 28.27)	65.37	M	
i= 9	∞		(24.93, 20.09)	-54.64		nd=1.49171 ν d=57.4
i=10	-1.889		(26.90, 21.14)	-54.64	AL	
i=11	1.426		(29.35, 19.41)	-54.64	AL	
i=12	∞		(30.51, 18.95)	-51.60	撮像素子	

〈観察系〉

i= 8	∞	(23.91, 29.52)	65.37	nd=1.51633 ν d=64.1
i= 9	∞	(24.98, 30.01)	59.37	

映像情報

〈TAL, ALデータ〉

TAL2,4:K=460.670, A=-0.227E-5, B=0.179E-7, C=-0.453E-10, D=0.429E-13

TAL3 : K=1.105, A=-0.709E-6, B=-0.273E-8, C=-0.191E-11, D=0.631E-15

AL10 : K=-3.858, A=0.851E-2, B=-0.101, C=0.149, D=-0.755E-1

AL11 : K=-0.113, A=0.195, B=-0.590, C=0.471, D=-0.138

(1) α =0 (5) |Rx1/Ry1|=0.10 (8) 2fx/Rx2=-1.09 (11) E=26.3

(2) |β| =0.10 |Rx2/Ry2|=0.67 (9) 2fy/Ry1=-0.04

(3) |fy/fx| =1.00 (7) 2fx/Rx1=-0.88 (10) 2fy/Ry2=-0.36

(数値実施例2)

〈視線検出系〉

【0061】

【外2】

	ryi	rxl				
	[母線曲率半径]		[子線曲率半径]			
			[面頂点座標Y, Z]	[母線断面升角角度]		
i= 1	∞		(0, 0)	0 °	眼球	nd=1.49171 ν d=57.4
i= 2	-514.575	-52.805	(0, 21.15)	0	TAL	
i= 3	-63.546	-42.575	(26.30, 35.96)	-3.33	TAL	
i= 4	-514.575	-52.805	(0, 34.15)	0	TAL	
i= 5	∞		(0, 37.15)	45	M	nd=1.49171 ν d=57.4
i= 6	-1.889		(-13.0, 37.15)	90	AL	
i= 7	1.426		(-16.0, 37.15)	90	AL	
i= 8	∞		(-17.27, 37.15)	90	撮像素子	

<観察系>

i= 3	-63.546	-42.575	(26.30, 35.96)	-3.33	TAL-M	nd=1.51633 ν d=64.1
i= 4	-514.575	-52.805	(0, 21.15)	0	TAL-M	
i= 5	∞		(20.72, 28.06)	65.37		
i= 6	∞		(24.05, 29.59)	54.25	映像情報	

<TAL, ALデータ>

TAL2,4:K=460.670, A=-0.227E-5, B=0.179E-7, C=-0.453E-10, D=0.429E-13

TAL3 : K=1.105, A=-0.709E-6, B=0.273E-8, C=-0.191E-11, D=0.631E-15

AL6 : K=-3.858, A=0.851E-2, B=-0.101, C=0.149, D=-0.755E-1

AL7 : K=-0.113, A=0.195, B=-0.590, C=0.471, D=-0.138

(1)  $\alpha = 0$  (5)  $|R_{x1}/R_{y1}| = 0.10$  (8)  $2f_x/R_{x2} = -1.09$  (11)  $E = 26.3$

(2)  $|\beta| = 0.05$   $|R_{x2}/R_{y2}| = 0.67$  (9)  $2f_y/R_{y1} = -0.04$

(3)  $|f_y/f_x| = 1.00$  (7)  $2f_x/R_{x1} = -0.88$  (10)  $2f_y/R_{y2} = -0.36$

(数值実施例3)

<視線検出系>

【0062】

【外3】

	ryi	rx				
	[母線曲率半径]	[子線曲率半径]				
			[面頂点座標Y, Z]	[母線断面傾斜角度]		
i= 1	∞		(0, 0)	0 °	眼球	
i= 2	-2158.074	-32.224	(0.60, 19.85)	-10.55	AAL	nd=1.49171 νd=57.4
i= 3	-63.157	-32.870	(34.76, 30.92)	15.81	AAL-M	
i= 4	-2158.074	-32.224	(0.60, 19.85)	-10.55	AAL-M	
i= 5	72.108	1049.744	(14.82, 29.02)	53.74	AAL	
i= 6	∞		(14.98, 29.14)	53.74		nd=1.51633 νd=64.1
i= 7	∞		(17.19, 29.51)	18.74	M	
i= 8	∞		(14.98, 29.14)	53.74	M	
i= 9	∞		(20.31, 21.88)	-66.27		
i=10	-1.889		(22.03, 23.31)	-66.27	AL	nd=1.49171 νd=57.4
i=11	1.426		(24.77, 22.10)	-66.27	AL	
i=12	∞		(25.96, 21.91)	-63.23	撮像素子	
〈観察系〉						
i= 8	∞		(17.40, 30.91)	53.74		nd=1.51633 νd=64.1
i= 9	∞		(18.21, 31.50)	44.74	映像情報	

〈AAL, ALデータ〉

AAL2,4:

Ky=-13763.5, AR=-0.170E-4, BR=0.406E-7, CR=-0.154E-9, DR=0.223E-12

Kx=-3.896, AP=-0.245, BP=0.416E-1, CP=0.870E-1, DP=-0.203E-1

AAL3:

Ky=1.238, AR=-0.317E-5, BR=0.248E-8, CR=-0.179E-11, DR=0.608E-15

Kx=0.279, AP=-0.249, BP=0.327E-2, CP=-0.192E-1, DP=0.181E-1

AAL5:

Ky=6.825, AR=-0.114E-4, BR=-0.402E-6, CR=0.113E-8, DR=-0.411E-10

Kx=-1.33E+6, AP=0.273E+1, BP=0.155E+1, CP=0.160E+1, DP=-0.644

AL10 : K=-3.858, A=0.851E-2, B=-0.101, C=0.149, D=-0.755E-1

AL11 : K=-0.113, A=0.195, B=-0.590, C=0.471, D=-0.138

(1)  $\alpha = -10.5$  (5)  $|R_{x1}/R_{y1}| = 0.01$  (8)  $2f_x/R_{x2} = -1.47$  (11)  $E = 34.8$

(2)  $|\beta| = 0.12$   $|R_{x2}/R_{y2}| = 0.52$  (9)  $2f_y/R_{y1} = -0.02$

(3)  $|f_y/f_x| = 0.96$  (7)  $2f_x/R_{x1} = -1.5$  (10)  $2f_y/R_{y2} = -0.73$

(数值实施例4)

<視線検出系>

【0063】

【外4】

ryi rxi  
[母線曲率半径] [子線曲率半径]

[面頂点座標Y, Z] [母線断面傾角度]

i= 1	$\infty$		(0, 0)	0 °	眼球	
i= 2	-9423.260	-47.769	(0, 20.38)	1.50	AAL	nd=1.49171 νd=57.4
i= 3	-65.701	-36.469	(33.13, 29.99)	14.29	AAL-M	
i= 4	-9433.260	-47.769	(0, 20.38)	1.50	AAL-M	
i= 5	7188.930	-49.971	(16.33, 26.54)	62.55	AAL	
i= 6	$\infty$		(19.89, 27.27)	21.55	M	
i= 7	-1.889		(21.28, 20.34)	-11.45	AL	nd=1.49171 νd=57.4
i= 8	1.426		(21.88, 17.39)	-11.45	AL	
i= 9	$\infty$			-8.45	撮像素子	

<観察系>

i= 7  $\infty$  (21.11, 29.03) 55.43 映像情報

<AAL, ALデータ>

AAL2,4:

Ky=-361850, AR=-0.183E-4, BR=0.381E-7, CR=-0.114E-9, DR=0.153E-12

Kx=-13.802, AP=-0.317, BP=-0.602E-1, CP=0.272E-1, DP=-0.211E-1

AAL3:

Ky=1.227, AR=-0.209E-5, BR=0.308E-8, CR=-0.190E-11, DR=0.505E-15

Kx=0.172, AP=0.472, BP=0.553E-1, CP=-0.265E-1, DP=0.751E-2

AAL5:

Ky=987000, AR=-0.871E-5, BR=-0.264E-6, CR=0.469E-13, DR=0.137E-11

Kx=-70.169, AP=41.763, BP=-0.395, CP=0.183E+2, DP=-0.988

AL7 : K=-3.858, A=0.851E-2, B=-0.101, C=0.149, D=-0.755E-1

AL8 : K=-0.113, A=0.195, B=-0.590, C=0.471, D=-0.138

(1)  $\alpha = 1.5$  (5)  $|R_{x1}/R_{y1}| = 0.005$  (8)  $2f_x/R_{x2} = -1.22$  (11)  $E = 33.1$

(2)  $|\beta| = 0.10$   $|R_{x2}/R_{y2}| = 0.56$  (9)  $2f_y/R_{y1} = -0.46$

(3)  $|f_y/f_x| = 1.00$  (7)  $2f_x/R_{x1} = -0.93$  (10)  $2f_y/R_{y2} = -0.61$

(数值实施例5)

<視線検出系>

【0064】

【外5】

ryi rxi  
[母線曲率半径] [子線曲率半径]

			[面頂点座標Y, Z]	[母線断面傾斜角度]		
i= 1	$\infty$		(0, 0)	0 °	眼球	
i= 2	-9538.246	-47.590	(0, 21.30)	7.28	AAL	nd=1.49171 $\nu d=57.4$
i= 3	-65.6	-36.035	(32.96, 31.40)	14.67	AAL-M	
i= 4	-9538.246	-47.590	(0, 21.30)	0.28	AAL-M	
i= 5	225.188	727.642	(16.47, 28.45)	65.28	AAL	
i= 6	$\infty$		(16.92, 28.60)	67.28		nd=1.51633 $\nu d=64.1$
i= 7	$\infty$		(19.15, 28.51)	35.28	M	
i= 8	$\infty$		(16.92, 28.66)	67.28	M	
i= 9	$\infty$		(19.69, 29.82)	67.28	M	
i=10	$\infty$		(23.55, 20.60)	-167.72		nd=1.49171 $\nu d=57.4$
i=11	1.889		(21.38, 20.05)	-167.72	AL	
i=12	-1.426		(20.74, 17.12)	-167.72	AL	
i=13	$\infty$		(20.19, 16.01)	-164.69	撮像素子	nd=1.51633 $\nu d=64.1$

<観察系>

i= 8	$\infty$	(19.69, 29.82)	67.28	
i= 9	$\infty$	(22.02, 29.17)	54.10	映像情報

<AAL, ALデータ>



AAL2,4:

$Ky = -387540$ ,  $AR = -0.183E-4$ ,  $BR = 0.378E-7$ ,  $CR = -0.117E-9$ ,  $DR = 0.158E-12$

$Kx = -20.897$ ,  $AP = -0.300$ ,  $BP = -0.548E-1$ ,  $CP = 0.326E-1$ ,  $DP = -0.228E-1$

AAL3:

$Ky = 1.213$ ,  $AR = -0.224E-5$ ,  $BR = 0.305E-8$ ,  $CR = -0.190E-11$ ,  $DR = 0.500E-15$

$Kx = 0.165$ ,  $AP = -0.464$ ,  $BP = 0.630E-1$ ,  $CP = -0.251E-1$ ,  $DP = 0.380E-2$

AAL5:

$Ky = 559.028$ ,  $AR = -0.675E-5$ ,  $BR = 0.182E-6$ ,  $CR = 0.212E-12$ ,  $DR = -0.189E-10$

$Kx = -99429.4$ ,  $AP = 0.486E+1$ ,  $BP = -0.125E+1$ ,  $CP = 0.111E+2$ ,  $DP = -0.789$

AL11 :  $K = -3.858$ ,  $A = 0.851E-2$ ,  $B = -0.101$ ,  $C = 0.149$ ,  $D = -0.755E-1$

AL12 :  $K = -0.113$ ,  $A = 0.195$ ,  $B = -0.590$ ,  $C = 0.471$ ,  $D = -0.138$

(1)  $\alpha = 0.28$  (5)  $|Rx1/Ry1| = 0.005$  (8)  $2fx/Rx2 = -1.26$  (11)  $E = 33.0$

(2)  $|\beta| = 0.11$   $|Rx2/Ry2| = 0.55$  (9)  $2fy/Ry1 = -0.005$

(3)  $|fy/fx| = 1.00$  (7)  $2fx/Rx1 = -0.95$  (10)  $2fy/Ry2 = -0.69$

【0065】

# 【発明の効果】

本発明によれば以上のように、ヘッドマウントディスプレイ等の表示装置における表示手段で表示された映像情報を観察する観察系とその一部に設ける観察者の視線を検出する視線検出系の構成を適切に設定することにより、装置全体の小型化を図りつつ、視線情報に基づいて観察系の表示手段で表示する映像情報の観察状態を種々と制御することができる視線検出系を有した表示装置を達成することができる。

# 【図面の簡単な説明】

【図1】 本発明の実施例1の観察系の光路を示す概略図

【図2】 本発明の実施例1の視線検出系の光路を示す概略図

【図3】 本発明の実施例1の視線検出系の光路を示す概略図

【図4】 本発明の表示装置を観察者に装着したときの説明図

【図5】 本発明の表示装置を観察者に装着したときの説明図

【図6】 図1の一部分の拡大説明図

【図7】 本発明の実施例2のプリズム体近傍の要部概略図

【図8】 本発明の実施例3のプリズム体近傍の要部概略図

【図9】 本発明の実施例4のプリズム体近傍の要部概略図

【図10】 本発明の実施例5のプリズム体近傍の要部概略図

【図11】 本発明の実施例4の観察系と視線検出系の光路を示す概略図

【図12】 本発明の実施例5の観察系と視線検出系の光路を示す概略図

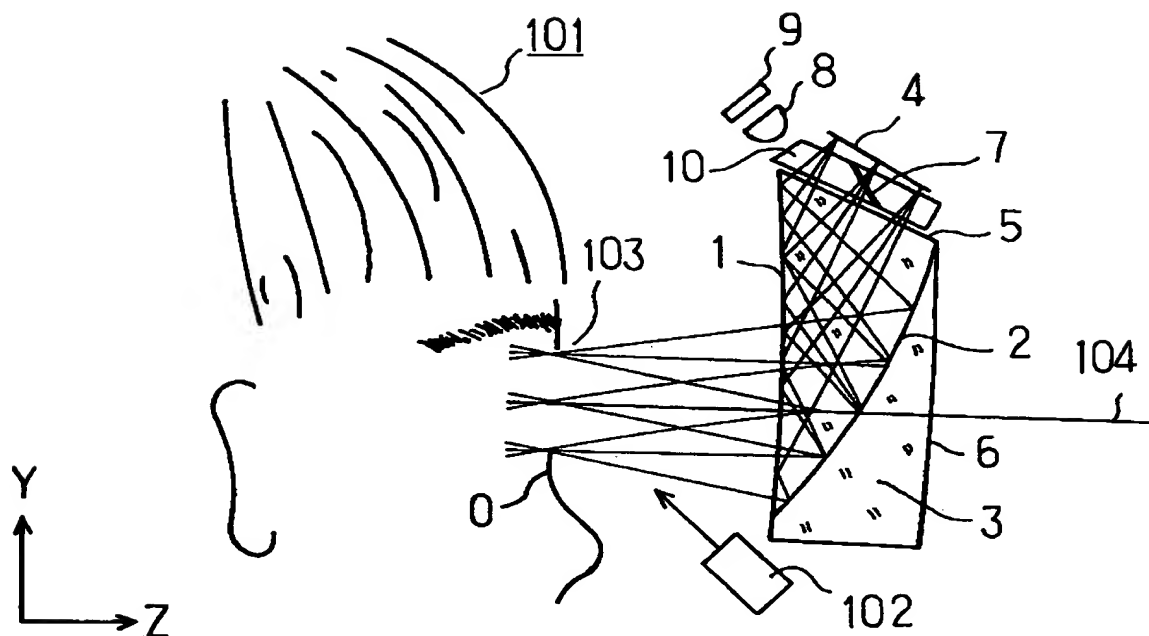
【符号の説明】

- 1 前面
- 2 凹面
- 3 プリズム体
- 4 表示手段
- 5 入射面
- 6 後面
- 7 ダイクロイックミラー面
- 8 結像光学系
- 9 撮像素子
- 10 光学部材
- 101 観察者
- 102 光源手段
- 103 眼球
- 104 光軸
- 105 映像情報供給手段

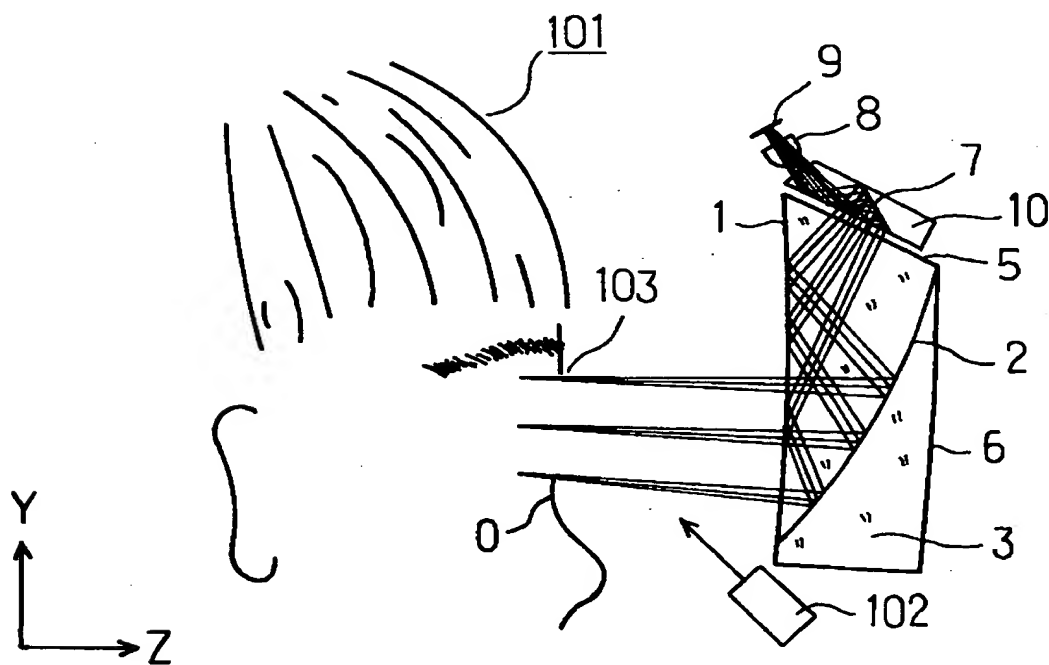
【書類名】

図面

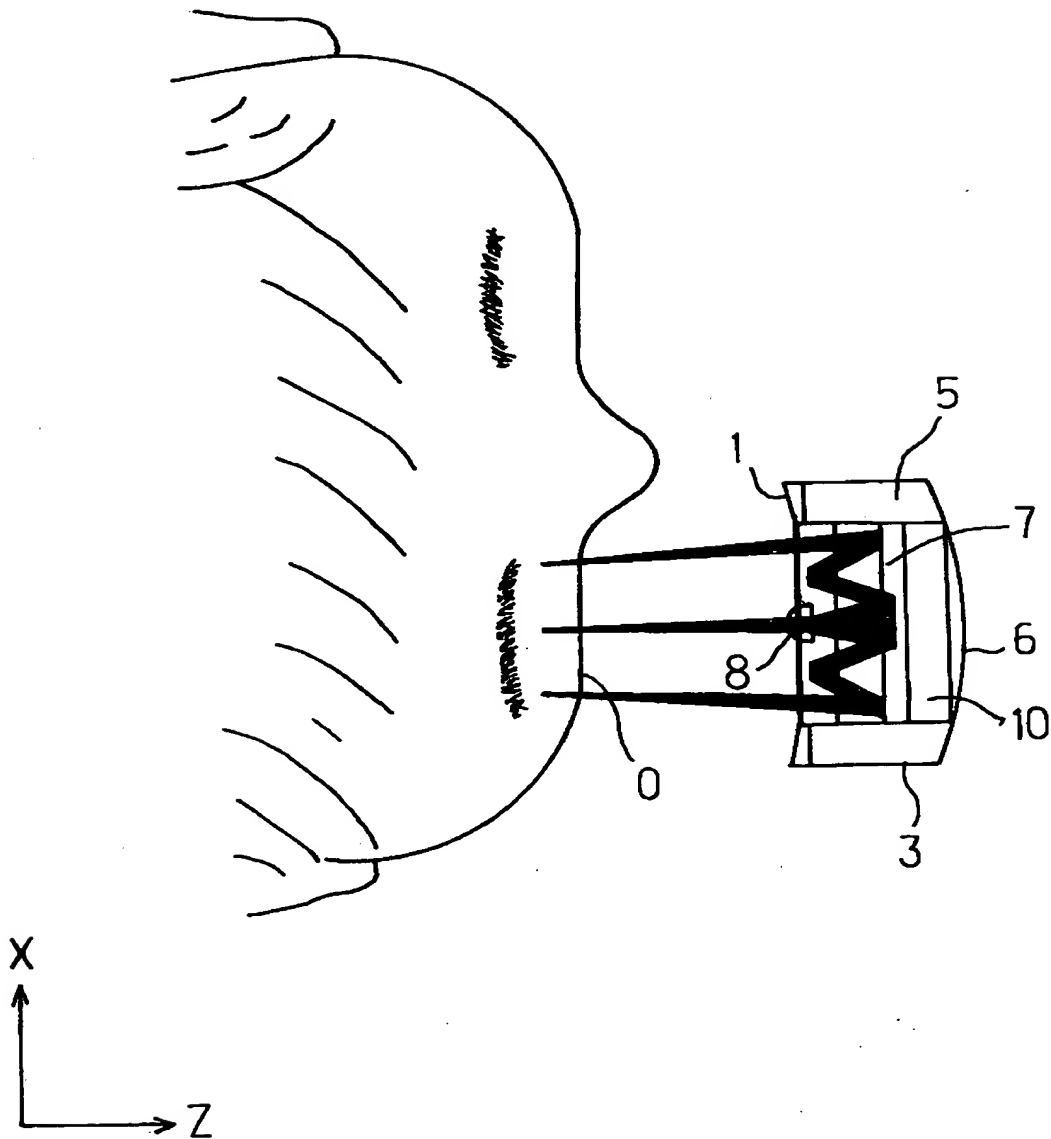
【図1】



【図2】



【図3】



【図4】

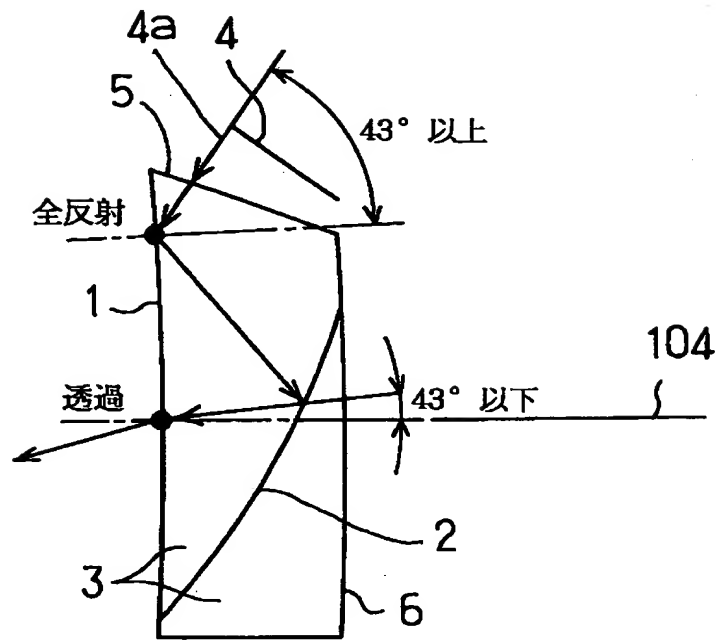


【図5】

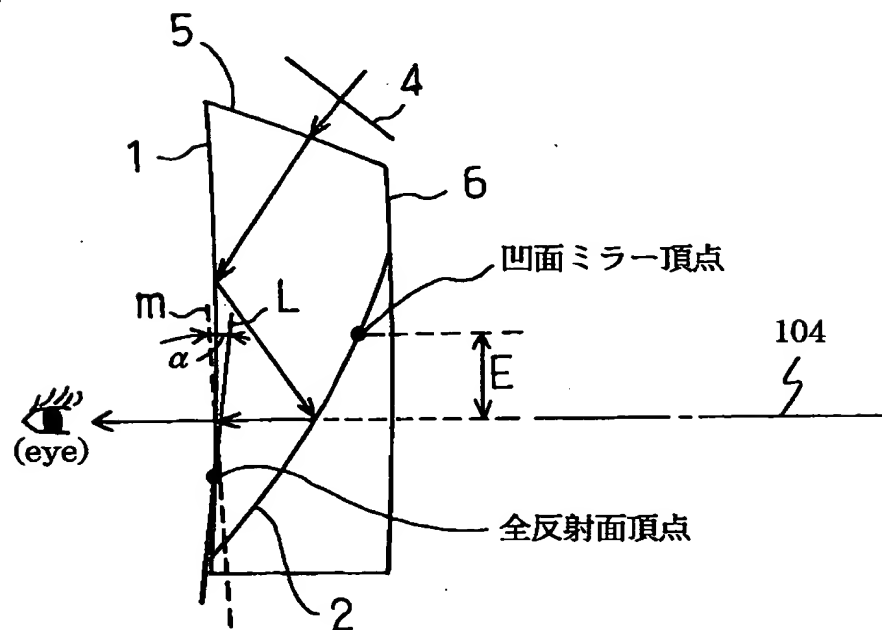


【図6】

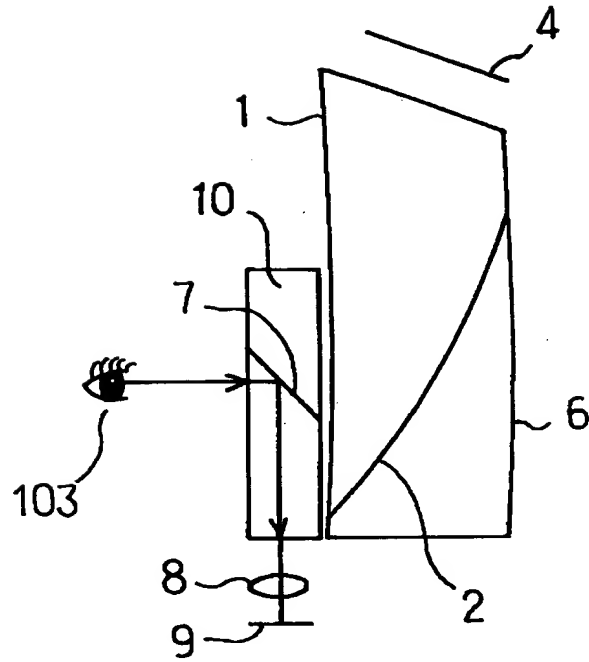
(A)



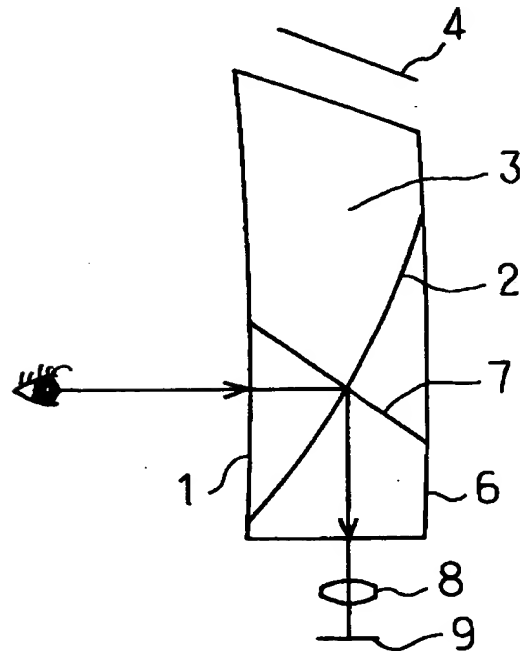
(B)



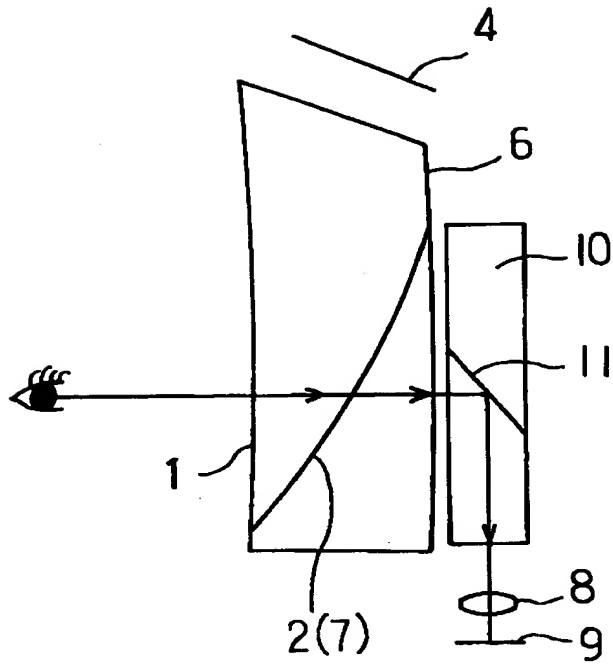
【図7】



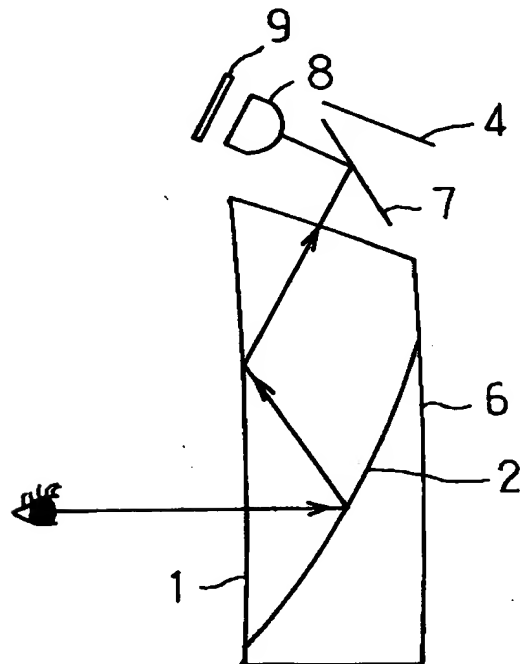
【図8】



【図9】



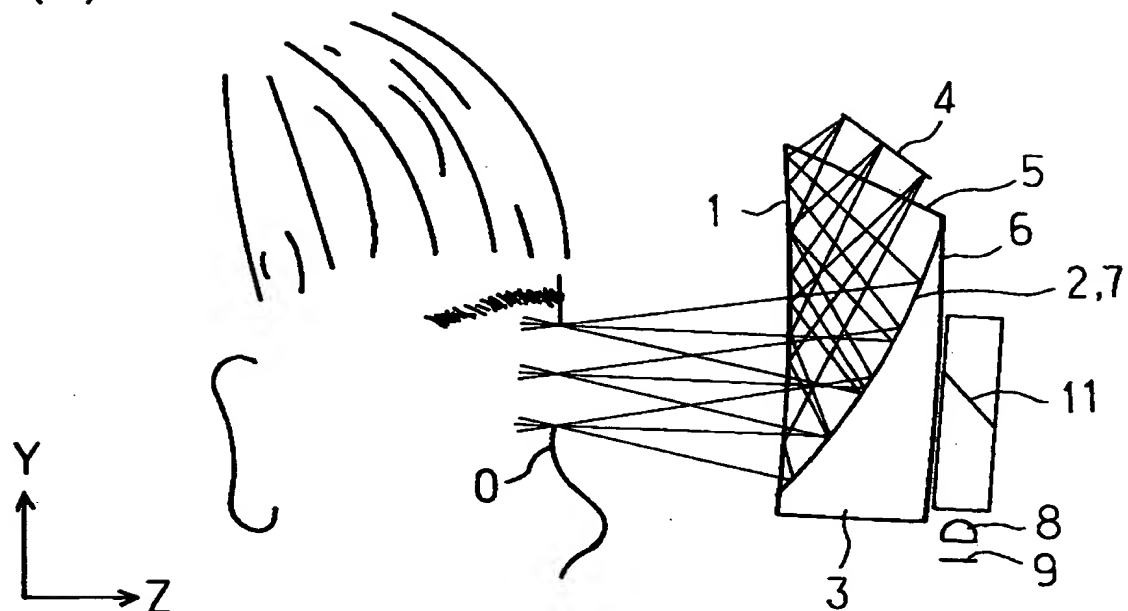
【図10】



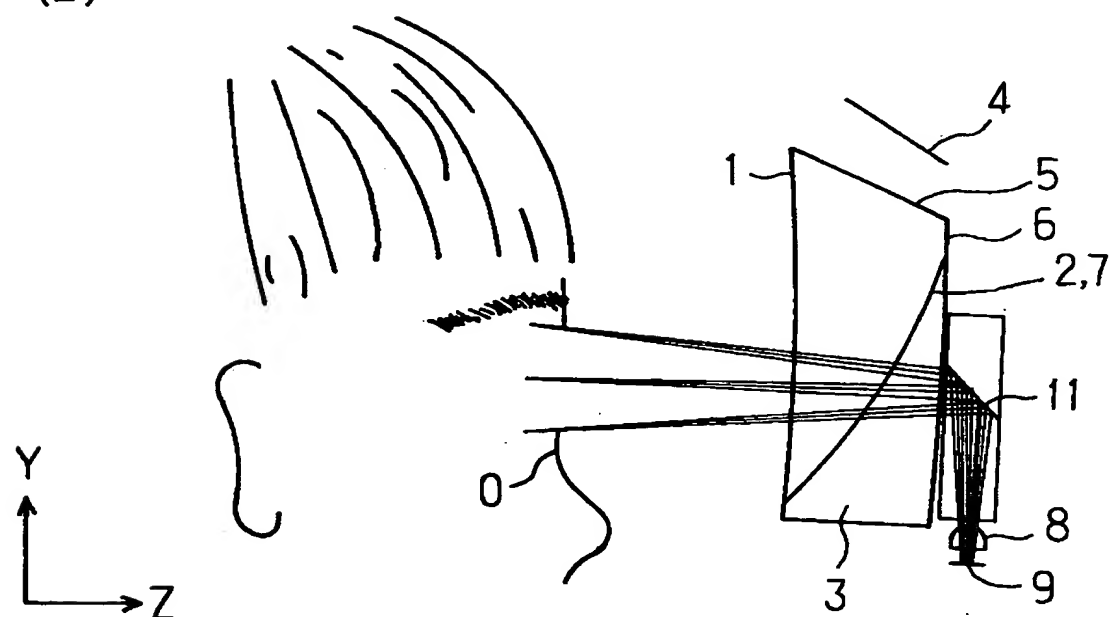


【図11】

(A)

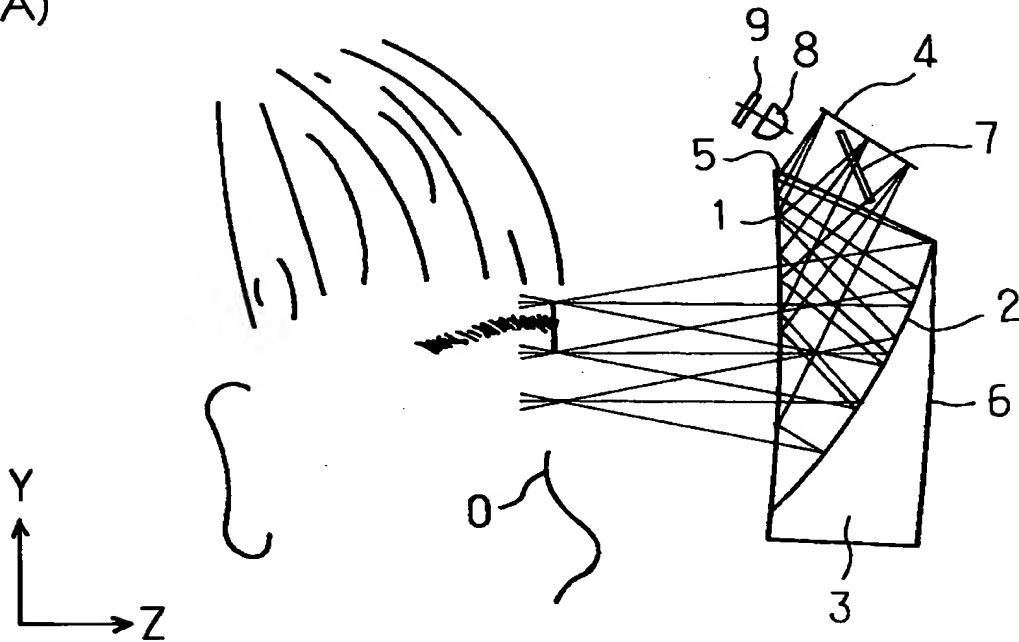


(B)

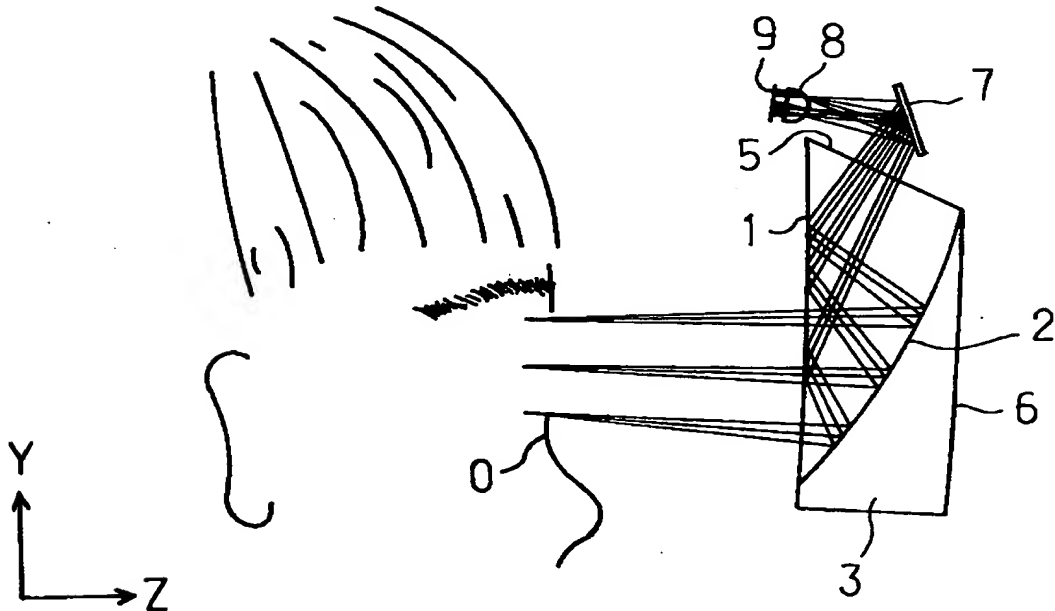


【図12】

(A)



(B)



【書類名】 要約書

【要約】

【目的】 観察者の視線情報に基づいて表示手段に表示する映像情報を制御したヘッドマウントディスプレイ型の視線検出系を有した表示装置を得ること。

【構成】 表示手段で表示された可視域の映像情報を反射面を有する光学系を用いて観察者の眼球に途中結像させずに導光して該映像情報の虚像を観察する観察系と、該観察者の眼球に光源手段からの非可視光を入射させ、該眼球からの反射光束を該光学系の一部を介した後に、該光学系とは独立に設けた結像光学系により撮像手段面上に導光し、該撮像手段からの信号を用いて該観察者の眼球の視線を検出する視線検出系とを設け、該視線検出系からの視線情報を利用して該表示手段に表示する映像情報を制御したこと。

【選択図】 図1

【書類名】 職権訂正データ  
【訂正書類】 特許願

<認定情報・付加情報>

【特許出願人】

【識別番号】 000001007

【住所又は居所】 東京都大田区下丸子3丁目30番2号

【氏名又は名称】 キヤノン株式会社

【代理人】 申請人

【識別番号】 100086818

【住所又は居所】 東京都目黒区自由が丘2丁目9番23号 ラポール

自由が丘301号 高梨特許事務所

【氏名又は名称】 高梨 幸雄

出 願 人 履 歴 情 報

識別番号 [000001007]

1. 変更年月日	1990年 8月30日
[変更理由]	新規登録
住 所	東京都大田区下丸子3丁目30番2号
氏 名	キヤノン株式会社